



Method of encoding information which can be represented by vectors

Patent number: EP1150250
Publication date: 2001-10-31
Inventor: BURGI PIERRE-YVES (CH); HEITGER FRIEDRICH (CH); BARBARO MASSIMO (IT); MORTARA ALESSANDRO (CH)
Applicant: CSEM BR CT SUISSE D ELECTRONIQ (CH)
Classification:
- international: G06T9/20; H04N7/26; G06T7/20; H04L27/34
- european: G06T7/20G; G06T9/20
Application number: EP20010401094 20010427
Priority number(s): CH20000000829 20000427

Also published as:

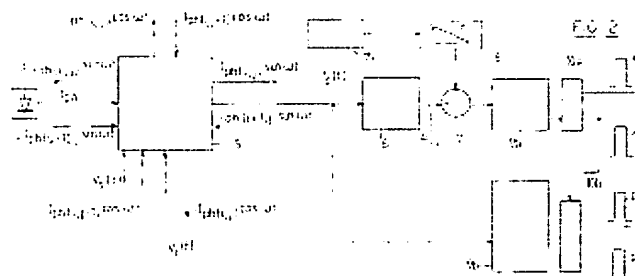
 CH694232 (A5)
 EP1150250 (B1)

Cited documents:

 US4747150
 WO9610163
 DE19821974
 FR2778994
 XP000510117
more >>

Abstract of EP1150250

Method has the following steps: transformation of sampled data into a sinusoidal signal where the maximum amplitude represents vector magnitude and the phase represents vector direction; comparison of maximum amplitude with a ramp signal until a first impulse is generated when the ramp signal equals this amplitude; generation of a second impulse when the sinusoidal signal first equals zero after the first impulse was generated. The first and second impulses forming by their time position a coding of magnitude and phase representing the vector information.



Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

BLANK PAGE

(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 150 250 A1

(12)

DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(43) Date de publication:
31.10.2001 Bulletin 2001/44

(51) Int Cl.7: G06T 9/20, H04N 7/26,
G06T 7/20

(21) Numéro de dépôt: 01401094.6

(22) Date de dépôt: 27.04.2001

(84) Etats contractants désignés:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE TR
Etats d'extension désignés:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorité: 27.04.2000 CH 8292000

(71) Demandeur: CSEM
Centre Suisse d'Electronique et de
Microtechnique SA
2007 Neuchâtel (CH)

(72) Inventeurs:
• Burgi, Pierre-Yves
1205 Geneve (CH)
• Heitger, Friedrich
3004 Berne (CH)
• Barbaro, Massimo
09127 Cagliari (IT)
• Mortara, Alessandro
1004 Lausanne (CH)

(74) Mandataire: Caron, Gérard
CABINET DE BOISSE ET COLAS,
37 avenue Franklin D. Roosevelt
75008 Paris (FR)

(54) Procédé d'encodage temporel d'une pluralité d'informations pouvant être représentées par des vecteurs

(57) Ce procédé consiste à transformer chaque information relevée en un signal sinusoïdal ($f_s(t)$) dont l'amplitude maximale représente la magnitude d'un vecteur qui représente cette information et dont la phase représente l'angle (α) de ce vecteur (V), à détecter ladite amplitude maximale ($A_{i,j}$), à comparer cette amplitude maximale à un signal en forme de rampe (r) et à engendrer une première impulsion (a_i, a_j), lorsque le signal en

forme de rampe (r) est égal à l'amplitude maximale, à engendrer une seconde impulsion (p_i, p_j), lorsque la fonction ($f_s(t)$) passe par une valeur nulle après la génération de la première impulsion, lesdites première et seconde impulsions (a_i, a_j, p_i, p_j) formant par leur position dans le temps un encodage temporel de la magnitude et de l'angle dudit vecteur (V) et donc de ladite information.

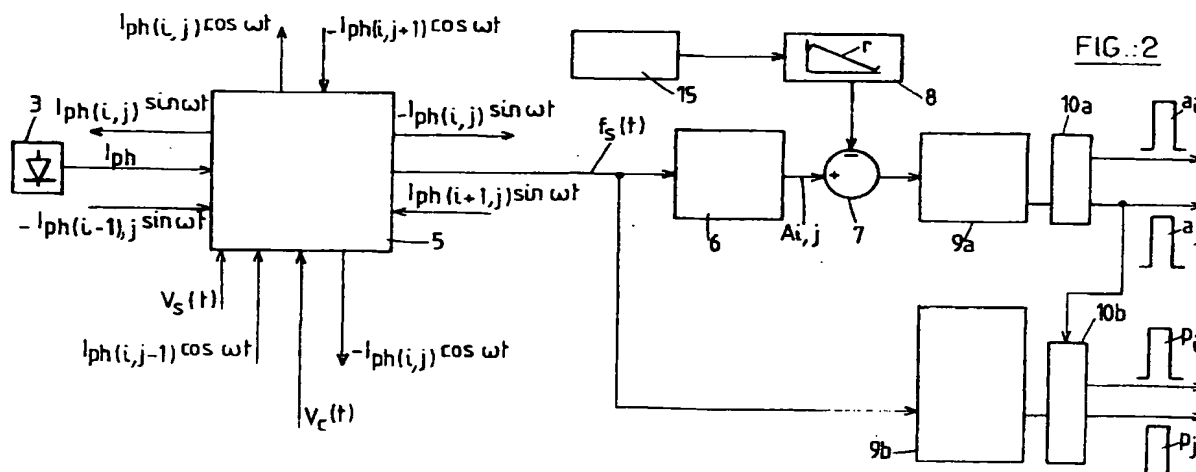


FIG. 2

Description

[0001] La présente invention est relative à un procédé d'encodage temporel d'une pluralité d'informations pouvant être représentées par des vecteurs ayant chacun une magnitude et une orientation données, lesdites informations étant relevées par une pluralité de capteurs.

[0002] Un tel procédé peut trouver une application notamment dans le domaine du traitement d'images dans lequel il permet de déterminer la direction et l'amplitude de transitions locales, ou gradients spatiaux, des luminances captées par un réseau de photorécepteurs. Dans ce cas, la magnitude du vecteur peut représenter le contraste local non normalisé de l'image.

[0003] Cependant cette application spécifique de l'invention doit être considérée comme nullement limitative. Par exemple, le procédé selon l'invention peut également être utilisé pour examiner les vitesses de mouvements d'objets, les informations de vitesse étant alors relevées par des capteurs appropriés.

[0004] Dans le cas du traitement d'images, la détermination des gradients spatiaux dans de telles applications est réalisée classiquement en effectuant une convolution de l'image à l'aide de kernels de convolution. Cependant, si les gradients doivent être déterminés pour une pluralité de directions, il faut utiliser autant de kernels de convolution, ce qui suppose une puissance de calcul considérable. Une telle méthode n'est donc guère compatible avec le traitement d'images captées par un réseau de photorécepteurs, d'une part, en raison du temps qu'il faut pour effectuer les calculs et d'autre part, parce que la taille importante du circuit nécessaire ne cadre pas avec la taille du réseau de photorécepteurs.

[0005] L'invention a pour but de fournir un procédé d'encodage d'informations permettant de remédier aux inconvénients qui viennent d'être évoqués et qui procure une rapidité de traitement compatible avec une analyse des informations en temps réel.

[0006] Elle a donc pour objet un procédé tel que défini en préambule qui est caractérisé en ce qu'il consiste:

- à transformer chaque information relevée en un signal sinusoïdal dont l'amplitude maximale représente la magnitude du vecteur qui représente cette information et dont la phase représente l'angle de ce vecteur;
- à détecter ladite amplitude maximale;
- à comparer cette amplitude maximale à un signal en forme de rampe décroissante et à engendrer une première impulsion, lorsque le signal en forme de rampe est égal à l'amplitude maximale;
- à engendrer une seconde impulsion, lorsque ladite fonction sinusoïdale passe par une valeur nulle après la génération de ladite première impulsion;
- lesdites première et seconde impulsions formant, par leur position dans le temps, un encodage temporel de la magnitude et de l'angle dudit vecteur et donc, de ladite information.

[0007] Grâce à ces caractéristiques, le procédé d'encodage ne nécessite que très peu de calcul et fournit un encodage temporel qui peut facilement être exploité.

[0008] Le procédé de l'invention présente, en outre, l'avantage de pouvoir être mis en oeuvre moyennant une implémentation simple, ce qui est particulièrement important dans le cas où les capteurs sont implémentés sous la forme d'un circuit intégré, chaque capteur pouvant alors être placé à côté de son propre circuit d'exploitation qui est lui-même également intégré.

[0009] Le procédé selon l'invention peut également présenter les particularités suivantes:

- ladite pluralité d'informations est fournie par des capteurs agencés en réseau, et ledit signal sinusoïdal est le résultat de l'information d'un capteur combinée aux informations des capteurs voisins modulées par une même fonction sinusoïdale par rapport au temps dont l'amplitude et la phase constituent la pondération des capteurs voisins dans ladite combinaison;
- la pondération est déterminée en fonction de l'emplacement des capteurs voisins par rapport au capteur considéré;
- lesdits capteurs font partie d'un réseau matriciel;
- lesdits capteurs comprennent des éléments photosensibles,
- la pluralité des premières et secondes impulsions sont présentées simultanément sur les bords dudit réseau et codées sur un premier bus commun pour l'amplitude et sur un deuxième bus commun pour la phase, la répartition desdites impulsions sur les lignes de leur bus correspondant à l'adresse dans ledit réseau du capteur ayant donné naissance à ces impulsions et leur apparition dans le temps représentant respectivement la magnitude et l'angle du vecteur concerné;
- le procédé consiste également à modifier la pente dudit signal en forme de rampe en fonction de l'apparition dans le temps des dites premières et secondes impulsions provenant des différents capteurs.

[0010] D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront au cours de la description qui va suivre

donnée uniquement à titre d'exemple et faite en se référant aux dessins annexés dans lesquels:

- la figure 1 est un schéma symbolique simplifié d'un réseau de capteurs et de ses circuits d'exploitation permettant de mettre en oeuvre le procédé selon l'invention;
- la figure 1A montre, dans le cadre d'un réseau de capteurs photosensibles, un exemple d'image présentant des gradients spatiaux locaux exprimés par des vecteurs V de magnitude N et d'angle α (phase p) donnés;
- la figure 2 est un schéma plus détaillé de l'implémentation d'un capteur du réseau de la figure 1;
- les figures 3, 4 et 6 sont des schémas de détail de plusieurs blocs du schéma de la figure 2; et
- les figures 5 et 7 sont des diagrammes illustrant le déroulement du procédé d'encodage selon l'invention.

[0011] En se référant à la figure 1, on a représenté, uniquement à titre d'exemple d'application de l'invention, un réseau photosensible 1 de capteurs (ou pixels) disposés selon une matrice de 100x100 pixels, par exemple. Dans le réseau, on aperçoit un pixel 2 de coordonnées i, j ; i étant un numéro quelconque de rangée et j un numéro quelconque de colonne.

[0012] Chaque pixel 2 (figure 2) comprend un élément photosensible 3 qui engendre un courant photoélectrique I_{ph} fonction de l'éclairement local du pixel 2 concerné et constituant ainsi un signal de luminance local. Cet élément photosensible 3 est connecté à un circuit de traitement 5 qui assure, au niveau du pixel considéré, le traitement du signal de luminance se présentant sous la forme du courant I_{ph} . Il y a donc un circuit de traitement 5 par pixel 2.

[0013] Pour effectuer son traitement, le circuit de traitement 5 reçoit des pixels voisins dans le réseau 1 des signaux pondérés en fonction de l'emplacement que ces pixels occupent dans le réseau. Ces signaux sont les suivants:

- $-I_{ph(i-1),j}\sin\omega t$ du pixel 2 de coordonnées $(i-1), j$
- $+I_{ph(i+1),j}\sin\omega t$ du pixel 2 de coordonnées $(i+1), j$
- $-I_{ph(i,j+1)}\cos\omega t$ du pixel 2 de coordonnées $i, (j+1)$
- $+I_{ph(i,j-1)}\cos\omega t$ du pixel 2 de coordonnées $i, (j-1)$ et fournit à des pixels voisins les signaux suivants:
- $+I_{ph(i,j)}\sin\omega t$ au pixel 2 de coordonnées $(i-1), j$
- $-I_{ph(i,j)}\sin\omega t$ au pixel 2 de coordonnées $(i+1), j$
- $+I_{ph(i,j)}\cos\omega t$ au pixel 2 de coordonnées $i, (j+1)$
- $-I_{ph(i,j)}\cos\omega t$ au pixel 2 de coordonnées $i, (j-1)$.

[0014] Le circuit de traitement 5 effectue un calcul à partir des signaux qui lui sont appliqués selon l'expression suivante:

$$f_s(t) = (I_{ph(i+1,j)} - I_{ph(i-1,j)})\cos(2\pi\omega t) + (I_{ph(i,j+1)} - I_{ph(i,j-1)})\sin(2\pi\omega t)$$

[0015] Dans cette expression, les valeurs $\cos(2\pi\omega t)$ et $\sin(2\pi\omega t)$ sont dérivées de tensions sinusoïdales $V_c(t)$ et $V_s(t)$ appliquées en commun à tous les pixels 2. On peut donc considérer que le circuit de conversion 5 fait office d'un "filtre tournant".

[0016] La fonction sinusoïdale $f_s(t)$ est appliquée à un bloc 6 de maintien et de détection de crête, ce bloc 6 étant destiné à fournir un signal A_{ij} représentant l'amplitude maximale de la fonction $f_s(t)$. Ce signal est appliqué avec le signe + à un additionneur 7.

[0017] L'additionneur 7 reçoit avec le signe - un signal r , en forme de rampe décroissante, provenant d'un générateur de rampe 8. La notion de signal en forme de rampe doit être prise au sens large puisque, comme indiqué précédemment, sa pente peut être rendue variable. La sortie de l'additionneur 7 est connectée au bloc 9a de détection de passage par zéro. Ce bloc de détection est classique et ne sera donc pas décrit en détail. En sortie de ce bloc, une transition est engendrée lors du passage par zéro et transmise au bloc de communication 10a. Sur cette transition, ce dernier bloc délivre simultanément deux impulsions identiques a_i et a_j (appelées "impulsions d'amplitude" par la suite) représentant toutes deux l'amplitude maximale de la fonction; l'une étant associée à la coordonnée i du pixel et l'autre à la coordonnée j . L'apparition simultanée des deux impulsions a_i et a_j à la sortie du comparateur 7 identifie donc de façon certaine le pixel qui aura été à l'origine de cette apparition.

[0018] La fonction sinusoïdale $f_s(t)$ est également appliquée à un autre détecteur de passage par zéro 9b qui détecte toutes les transitions de passage par zéro. La sortie de ce bloc 9b est connectée à un autre bloc de communication 10b qui délivre, après l'apparition des impulsions d'amplitude, une paire d'impulsions p_i et p_j (appelées "impulsions de phase" par la suite) associées respectivement aux deux coordonnées i et j du pixel considéré.

[0019] Les impulsions d'amplitude et de phase ainsi engendrées sont appliquées à un circuit de traitement 11 (figure 1) qui code leur apparition, respectivement, sur les fils de deux bus 12 et 13 sur la base de l'adresse du pixel concerné

dans le réseau 1. Les bus 12 et 13 sont connectés à un dispositif d'utilisation 14 permettant d'exploiter les informations encodées.

[0020] Des circuits de traitement pouvant être utilisés pour le circuit 11 ont été décrits dans un article de Mortara et al., IEEE Journal of Solid State Circuits, Vol 30, n° 6, juin 1995 et dans le brevet français n° 2 778 994 au nom du Demandeur. On n'en donnera donc pas de description ici.

[0021] On notera que les caractéristiques du signal r en forme de rampe fourni par le générateur 8 peuvent être réglables au moyen d'un circuit de commande 15. On reviendra ultérieurement sur ce point.

[0022] Les figures 3 et 4 illustrent un exemple de réalisation du bloc de conversion 5 de chaque pixel 2. L'élément photosensible 3 est de préférence une diode connectée à deux transistors 16 et 17. Le transistor 17 est branché sur une tension $V_c(t)$, ou $V_s(t)$, proportionnelle à $I_{cos\omega t}$, ou à $I_{sin\omega t}$, qui est ainsi modulée par le photocourant I_{ph} parcourant le transistor 16. Ce montage constitue ce que l'on peut appeler un "multiplicateur à un quadrant".

[0023] Pour obtenir un courant modulé complet sur les quatre quadrants, on peut utiliser le montage de la figure 4. Les valeurs positive et négative du courant $I_{ph} I_{cos\omega t}$ (ou $I_{ph} I_{sin\omega t}$) parcourant le transistor 17 sont respectivement appliquées à deux bornes 18a et 18b auxquelles sont raccordées deux paires d'interrupteurs $\emptyset 1$ et $\emptyset 2$ connectés, par ailleurs, à deux bornes de sortie 19a et 19b sur lesquelles apparaissent, respectivement, les valeurs positive $+I_s$ et négative $-I_s$ du courant de sortie.

[0024] Pendant la phase du courant $I_{ph} I_{cos\omega t}$, les interrupteurs $\emptyset 1$ sont activés pour établir la connexion entre les bornes 18a et 19a et entre les bornes 18b et 19b. Pendant la phase négative, ce sont les interrupteurs $\emptyset 2$ qui établissent la connexion entre les bornes 18a et 19b et entre les bornes 18b et 19a. Les interrupteurs $\emptyset 1$ et $\emptyset 2$ sont commandés par le signal sinusoïdal fourni au réseau 1. Bien entendu, le montage de la figure 4 peut fonctionner mutatis mutandis avec la valeur de sinus du courant modulé. Les répliques positive et négative des courants modulés peuvent être obtenues facilement par un miroir inverseur de courant connu en soi.

[0025] La figure 5 représente les formes d'ondes apparaissant à la sortie du bloc de traitement 5 de chaque pixel 2, le trait en pointillés représentant le niveau de l'amplitude maximale de la fonction $f_s(t)$. P désigne la période des fonctions de filtrage locales $I_{ph} \sin\omega t$ et $I_{ph} \cos\omega t$.

[0026] Un exemple de réalisation du bloc 6 de maintien et de détection de crête est représenté sur la figure 6. Il comprend un miroir de courant composé des transistors 20, 21 et 22. La branche du miroir de courant, comprenant les transistors 20 et 21, est parcourue par la partie positive du courant correspondant à la fonction $f_s(t)$. La valeur maximale du courant du miroir est disponible sur le transistor 22 et est maintenue sous forme d'une tension par une capacité 23 qui peut être intégrée en tant que composant ou être formée par la capacité parasite à l'endroit correspondant du montage.

[0027] La valeur du courant disponible sur le transistor 22 est appliquée à l'additionneur 7 (figure 1) où elle est sommée avec le signal r en forme de rampe provenant du générateur de rampe 8, comme décrit ci-dessus.

[0028] La figure 7 illustre graphiquement le fonctionnement d'un pixel 2 du réseau photosensible selon l'invention.

[0029] Les courbes de la partie a) de cette figure montrent une demi-alternance de la fonction $f_s(t)$ ainsi que la valeur de son amplitude maximale $A_{i,j}$, qui est maintenue dans le bloc 6. On voit que, lorsque le signal en forme de rampe r devient égal à l'amplitude maximale au point 28, une paire d'impulsions d'amplitude a_i, a_j est produite sur les deux sorties du bloc de communication 10a.

[0030] On voit également que l'alternance de la fonction $f_s(t)$, suivant immédiatement l'apparition des impulsions a_i, a_j , est soumise à une détection de passage par zéro dans le bloc 9b ce qui donne naissance à la paire d'impulsions de phase p_i, p_j à la sortie du bloc 10b. Le déphasage correspondant à la direction du vecteur local pour le pixel i, j est indiqué par ϕ sur les figures 5 et 7.

[0031] Le signal r en forme de rampe produit par le générateur 8 est une fonction décroissante monotone qui ne doit pas nécessairement être linéaire. Il peut, en effet, être avantageux de modifier l'allure de cette fonction pendant sa décroissance afin de pouvoir réguler la densité des événements (impulsions). Plus sa pente sera raide et plus grande sera cette densité. Le circuit de régulation 15, nécessaire à cet effet, peut être réalisé sans difficulté par les spécialistes du domaine technique considéré et ne sera donc pas décrit ici.

[0032] Contrairement aux dispositifs d'analyse d'images de la technique antérieure dans lesquels les informations sont disponibles potentiellement en synchronisme, le procédé selon l'invention permet d'encoder de façon asynchrone les gradients locaux d'information représentés par leurs vecteurs. Les sorties engendrées par le réseau de pixels n'ont ainsi à subir aucun arbitrage, car chaque pixel du réseau fournit son information de gradient de façon indépendante dans le temps par rapport aux autres pixels du réseau. Ainsi, un premier événement, représenté par les impulsions d'amplitude et de phase provenant d'un pixel donné, aura l'amplitude du gradient la plus grande.

[0033] Le procédé de l'invention peut être mis en oeuvre selon deux modes spécifiques. Dans un premier de ces modes on peut présenter au circuit d'exploitation 14 tous les événements (impulsions) fournis par le réseau 1. En revanche, dans le second mode de mise en oeuvre on ne considérera que les événements provoqués par des pixels 2 dont la direction du gradient se trouve dans une plage prédéterminée. Ce deuxième mode peut être mis en oeuvre en appliquant des fenêtres temporelles aux impulsions engendrées. Par exemple, toutes les impulsions de phase

tombant à l'intérieur d'une fenêtre temporelle donnée pourront être prises en compte et les autres être rejetées. On pourra appliquer une autre fenêtre temporelle aux impulsions d'amplitude et ainsi dégager des caractéristiques particulières de l'image étudiée. Le procédé de l'invention présente donc une grande flexibilité.

Revendications

1. Procédé d'encodage temporel d'une pluralité d'informations pouvant être représentées par des vecteurs (V) ayant chacun une magnitude (N) et une orientation (α) données, lesdites informations étant relevées par une pluralité de capteurs (2), **caractérisé en ce qu'il consiste**:

- à transformer chaque information relevée en un signal sinusoïdal ($f_s(t)$) dont l'amplitude maximale représente la magnitude (N) du vecteur (V) qui représente cette information et dont la phase représente l'angle (α) de ce vecteur (V);
- à détecter ladite amplitude maximale (A_{ij});
- à comparer cette amplitude maximale à un signal (r) en forme de rampe décroissante et à engendrer une première impulsion (a_i, a_j), lorsque le signal en forme de rampe (r) est égal à l'amplitude maximale;
- à engendrer une seconde impulsion (p_i, p_j), lorsque ladite fonction sinusoïdale ($f_s(t)$) passe par une valeur nulle après la génération de ladite première impulsion;
- lesdites première et seconde impulsions (a_i, a_j, p_i, p_j) formant par leur position dans le temps un encodage temporel de la magnitude (N) et de l'angle (α) dudit vecteur (V) et donc de ladite information.

2. Procédé d'encodage selon la revendication 1, **caractérisé en ce que** ladite pluralité d'informations est fournie par des capteurs (2) agencés en réseau (1), et ledit signal sinusoïdal ($f_s(t)$) est le résultat de l'information d'un capteur (i,j) combinée aux informations des capteurs voisins (i-1, i+1, j-1, j+1) modulées par une même fonction sinusoïdale ($V_c(t)$) par rapport au temps dont la phase constitue la pondération des capteurs voisins dans ladite combinaison.

3. Procédé d'encodage selon la revendication 2, **caractérisé en ce que** la pondération est déterminée en fonction de l'emplacement des capteurs voisins (i-1, i+1, j-1, j+1) par rapport au capteur considéré (i, j).

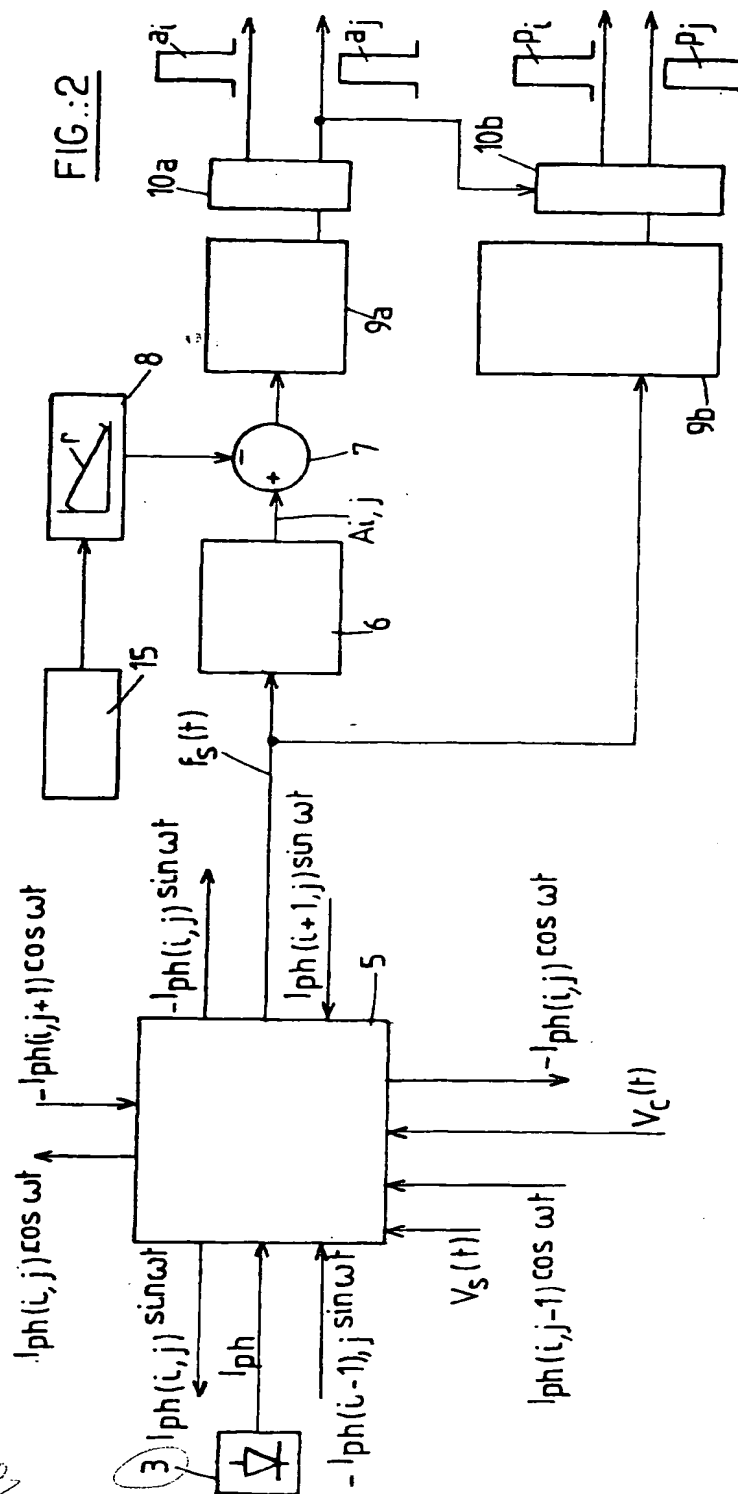
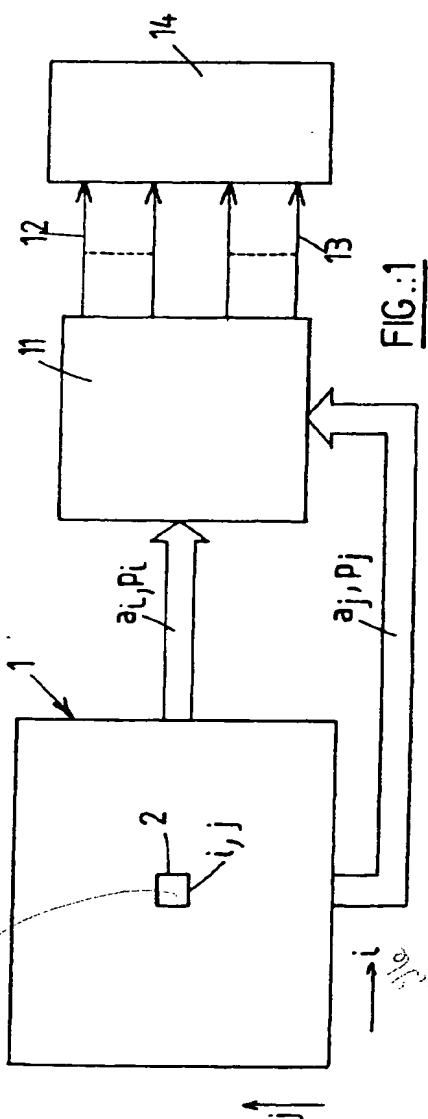
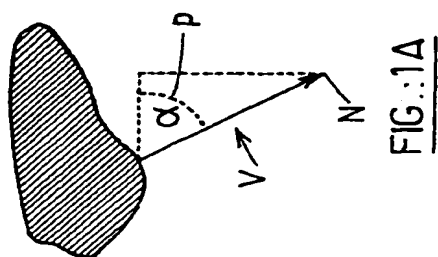
4. Procédé d'encodage selon l'une quelconque des revendications 2 et 3, **caractérisé en ce que** lesdits capteurs (2) font partie d'un réseau matriciel (1).

5. Procédé d'encodage suivant l'une quelconque des revendications 1 à 4, **caractérisé en ce que** lesdits capteurs (2) comprennent des éléments photosensibles (3).

6. Procédé d'encodage selon la revendication 3, **caractérisé en ce que** la pluralité des premières et secondes impulsions (a_i, a_j, p_i, p_j) sont présentées simultanément sur les bords dudit réseau (1) et codées sur un bus commun (12) pour l'amplitude et sur un bus commun (13) pour la phase, la répartition desdites impulsions sur les lignes de leur bus (12, 13) correspondant à l'adresse dans ledit réseau (1) du capteur (2) ayant donné naissance à ces impulsions et leur apparition dans le temps représentant respectivement la magnitude (N) et l'angle (α) du vecteur (V) concerné.

7. Procédé suivant l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce qu'il consiste** à modifier la pente dudit signal (r) en forme de rampe en fonction de l'apparition dans le temps desdites premières et secondes impulsions (a_i, a_j, p_i, p_j) provenant des différents capteurs (2).

BLANK PAGE



BLANK PAGE

FIG.: 3

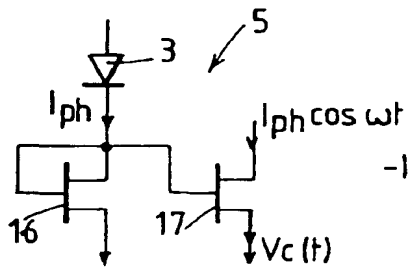


FIG.: 4

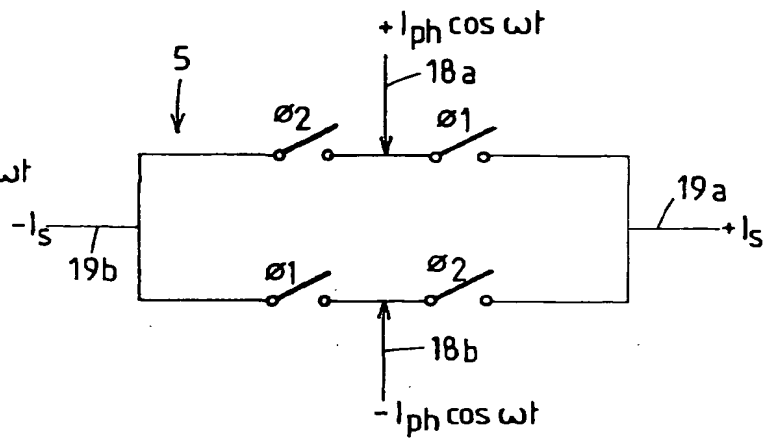
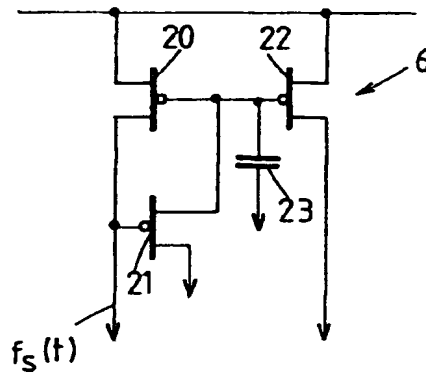
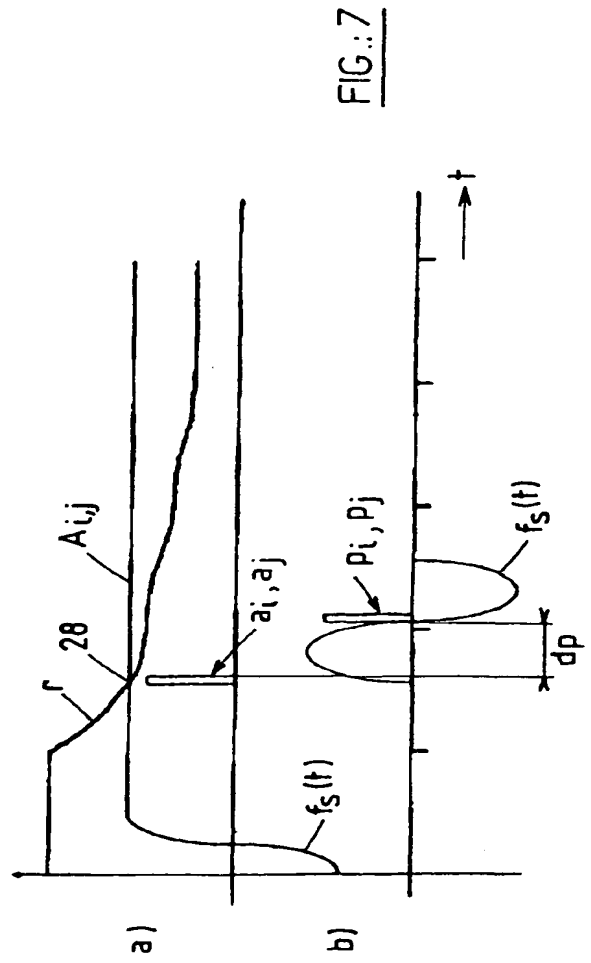
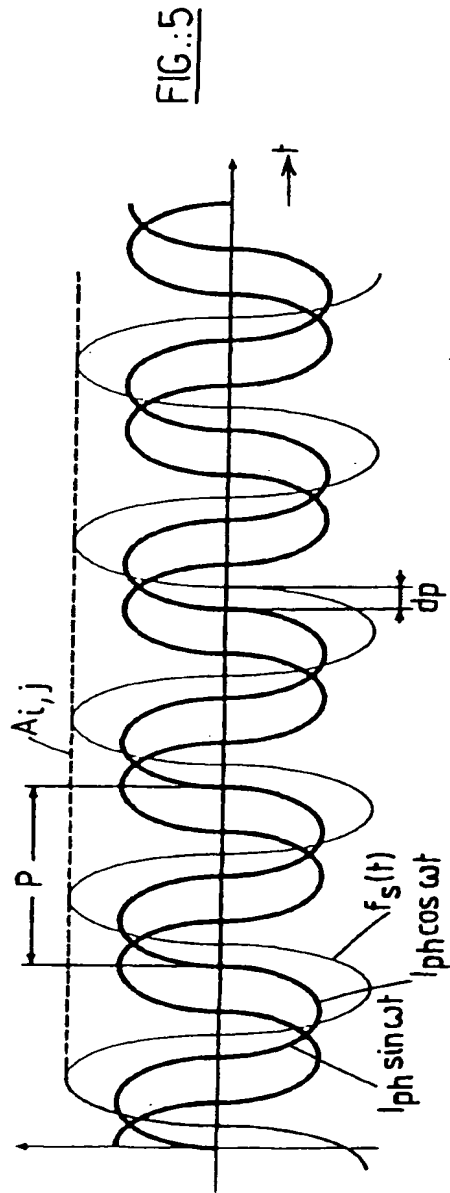


FIG.: 6



BLANK PAGE



BLANK PAGE



Office européen
des brevets

RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

Numéro de la demande
EP 01 40 1094

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int.Cl.7)
A	US 4 747 150 A (KNUTSSON HANS ET AL) 24 mai 1988 (1988-05-24) * abrégé * * colonne 3, ligne 58 - colonne 4, ligne 20 * * page 37, ligne 16 - page 38, ligne 11 *	1-7	G06T9/20 H04N7/26 G06T7/20
A	WO 96 10163 A (BRITISH TECH GROUP ;BELTON PETER STANLEY (GB); WRIGHT KEVIN MICHAEL) 4 avril 1996 (1996-04-04) * page 37, ligne 16 - page 38, ligne 11; figure 8 *	1-7	
A	DE 198 21 974 A (SCHWARTE RUDOLF) 25 novembre 1999 (1999-11-25) * colonne 5, ligne 54 - colonne 6, ligne 3 *	1-7	
D,A	MORTARA A ET AL: "A COMMUNICATION SCHEME FOR ANALOG VLSI PERCEPTIVE SYSTEMS" IEEE JOURNAL OF SOLID-STATE CIRCUITS,US,IEEE INC. NEW YORK, vol. 30, no. 6, 1 juin 1995 (1995-06-01), pages 660-669, XP000510117 ISSN: 0018-9200 * le document en entier *	1-7	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.Cl.7) G06T H04N
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 1995, no. 04, 31 mai 1995 (1995-05-31) & JP 07 030100 A (MATSUSHITA ELECTRON CORP), 31 janvier 1995 (1995-01-31) * abrégé *	1-7	
D,A	FR 2 778 994 A (SUISSE ELECTRONIQUE MICROTECH) 26 novembre 1999 (1999-11-26) * page 12, ligne 27 - page 13, ligne 10 *	1-7	
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche MUNICH		Date d'achèvement de la recherche 13 juillet 2001	Examineur Schoeyer, M
<p>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant</p>			

EPO FORM 1503 03.92 (F04C02)

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET EUROPEEN NO.**

EP 01 40 1094

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche européenne visé ci-dessus.
Lesdits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du
Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets.

13-07-2001

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
US 4747150 A	24-05-1988	SE 448126 B	19-01-1987
		EP 0203053 A	26-11-1986
		JP 61273688 A	03-12-1986
		NO 861937 A	24-11-1986
		SE 8502571 A	24-11-1986
WO 9610163 A	04-04-1996	AU 3571895 A	19-04-1996
		EP 0783671 A	16-07-1997
		JP 10506711 T	30-06-1998
DE 19821974 A	25-11-1999	AU 5025599 A	06-12-1999
		BR 9910523 A	16-01-2001
		CN 1301401 T	27-06-2001
		WO 9960629 A	25-11-1999
		EP 1080500 A	07-03-2001
JP 07030100 A	31-01-1995	AUCUN	
FR 2778994 A	26-11-1999	EP 0961207 A	01-12-1999

EPC FORM P4480

Pour tout renseignement concernant cette annexe : voir Journal Officiel de l'Office européen des brevets, No.12/82